Declaração de conformidade com a FCC e IC

CHAVE DE SEGURANÇA PINPOINT, ID FCC - MVU10148

ACMA: N2523

IC: 6094A-09291, 6094A-09305

Esse dispositivo está em conformidade com o capítulo 15 das Regras da FCC. A operação está sujeita às duas condições seguintes:

1. Esse dispositivo não pode causar interferência prejudicial.
2. Esse dispositivo deverá aceitar qualquer interferência recebida, inclusive interferências que possam causar um funcionamento indesejado.

Esse dispositivo está em conformidade com as Regras da FCC. As alterações ou modificações não aprovadas expressamente pela MotorGuide podem anular a autoridade do usuário de operar o equipamento.

O sistema MotorGuide Pinpoint GPS está em conformidade com a norma industrial canadense RSS-210 . Consulte RSS-GEN 7.1.5. O termo "IC:" antes do número de certificação/registro significa apenas que o registro foi executado com base em uma Declaração de conformidade indicando que as especificações técnicas da indústria canadense foram atendidas. O termo "IC:" antes do número de certificação/registro não implica que a indústria canadense aprovou o equipamento.

Declaração de conformidade com a UE

A Attwood Corporation por meio deste documento declara que o sistema Motorguide Pinpoint GPS está em conformidade com os requisitos essenciais e outras cláusulas relevantes da diretiva 99/5/EC R&TTE.

Há uma cópia da Declaração de conformidade da CE original em nosso site: http://www.motorguide.com/support/certifications.

Declaração de conformidade ambiental

Todos os produtos MotorGuide que estão sujeitos à diretiva WEEE 2002/96/EC estão em conformidade com os requisitos de marcação WEEE. Tais produtos são marcados com o símbolo da WEEE, o "latão de lixo com um x" (exibido abaixo) de acordo com a norma europeia EN50419.

54539

O símbolo no produto ou em sua embalagem indica que este produto não deve ser descartado com o lixo doméstico. Em vez disso, é sua responsabilidade descartar equipamentos velhos entregando-os ao ponto de coleta designado para a reciclagem de equipamentos elétricos e eletrônicos velhos. A coleta e a reciclagem separadas de equipamentos velhos no momento do descarte ajudarão a conservar os recursos naturais e a garantir que eles sejam reciclados de modo a proteger o meio ambiente e a saúde do ser humano. Para obter mais informações sobre onde você pode descartar seus equipamentos para reciclagem, entre em contato com as autoridades locais ou com o local em que comprou o produto.

Obrigado

Obrigado por comprar o sistema de navegação MotorGuide Pinpoint GPS.

O sistema de navegação Pinpoint GPS foi projetado para aumentar o controle de precisão e a funcionalidade de seu motor de pesca MotorGuide. Estamos confiantes de que o Pinpoint GPS aprimorará sua experiência na pescaria e apreciamos que tenha escolhido um MotorGuide.

Mensagem de garantia

O produto que você adquiriu possui uma **Garantia limitada** da MotorGuide. Os termos da política estão definidos na seção **Informações sobre Garantia** deste manual. A declaração da política contém uma descrição da duração da cobertura, **exclusões de responsabilidade e limitações de danos importantes,** e outras informações relacionadas a este tópico. Leia atenciosamente estas informações importantes.

A descrição e especificações aqui contidas já vigoravam no momento em que este manual foi aprovado e impresso. MotorGuide, cuja política é de melhora contínua, se reserva o direito de descontinuar modelos, de modificar especificações, desenhos e métodos ou procedimentos a qualquer momento, sem aviso prévio e livre de obrigações.

MotorGuide, Lowell, Michigan EUA.

Mercury Marine

Eagle e Lowrance são marcas registradas da Navico Inc. Garmin é uma marca registrada da Garmin Ltd. Humminbird é uma marca registrada da Johnson Outdoors Marine Electronics, Inc. Vexilar é uma marca registrada da Vexilar, Inc.

Informações sobre marcas registradas e direitos autorais

Alpha, Axius, Bravo One, Bravo Two, Bravo Three, o logotipo do M no círculo com as ondas, K-planes, Mariner, MerCathode, MerCruiser, Mercury, Mercury com logotipos das ondas, Mercury Marine, Mercury Precision Parts, Mercury Propellers, Mercury Racing, MotorGuide, OptiMax, Quicksilver, SeaCore, Skyhook, SmartCraft, Sport-Jet, Verado, VesselView, Zero Effort, Zeus, #1 On the Water e We're Driven to win são marcas registradas da Brunswick Corporation. Pro XS é uma marca comercial da Brunswick Corporation. A Mercury Product Protection é uma marca de serviço registrada da Brunswick Corporation.

Informações sobre garantia

Instalação e operação do produto

Serviço de assistência ao proprietário

INFORMAÇÕES SOBRE GARANTIA

Garantia limitada de dois anos da MotorGuide

GUARDE SEU RECIBO DE COMPRA ORIGINAL DO MOTOR.

1. Para clientes que fazem uso recreativo, os componentes do Pinpoint GPS são garantidos para o comprador original a varejo como estando isentos de defeitos de material e de mão de obra por um período de dois (2) anos a partir da data da compra.
2. Para obter serviço de garantia, o comprador deve entregar ou devolver a unidade (postagem pré-paga e com seguro) a qualquer concessionário de serviço autorizado MotorGuide. NÃO DEVOLVA AO LOCAL DE COMPRA a menos que seja um centro de serviços autorizado. Os produtos devolvidos por correio também deverão ser embalados com cuidado e incluir uma comunicação que descreva a natureza do problema e/ou o serviço solicitado, o endereço e o número de telefone do cliente. Uma cópia do recibo, fatura, verificação do registro ou outro comprovante de compra é necessário com a devolução do produto para consideração sobre garantia. As reivindicações de garantia não serão aceitas sem a apresentação do recibo de compra do motor elétrico, outra verificação do registro ou fatura do conjunto do barco.
3. MotorGuide, a seu critério, consertará ou substituirá itens que estiverem cobertos sob os termos desta garantia. Nem a MotorGuide ou os concessionários de serviço MotorGuide são responsáveis por danos aos produtos MotorGuide causados por reparos executados por qualquer outra pessoa que não seja um concessionário de serviço autorizado MotorGuide. Nem a MotorGuide ou a Attwood é responsável por falhas ou danos causados por instalação, ajuste, preparação, serviço anterior inadequado ou erros de reparos.
4. Para clientes que fazem uso comercial e governamental, os componentes do Pinpoint GPS são garantidos para o comprador original a varejo como estando isentos de defeitos de material e de mão de obra por um período de um (1) ano. Define-se "uso comercial" como todo uso do produto relacionado com o trabalho ou emprego, assim como, qualquer uso do produto que gere renda, por qualquer parcela do prazo de garantia, ainda que o produto seja utilizado apenas ocasionalmente para tais finalidades como frotas de locação, guias, campos de pesca ou operações similares. A garantia não é transferível para nenhum comprador subsequente. O Plano de Proteção de Produtos Mercury para clientes de uso comercial ou governamental.
5. A cobertura de garantia está disponível para os clientes que comprarem de um revendedor ou concessionário autorizado pela MotorGuide a distribuir o produto no país em que a venda ocorreu. A duração e a cobertura da garantia variam conforme o país em que o proprietário reside. Essa garantia limitada inicia-se na data em que o produto foi vendido pela primeira vez para um comprador ou na data em que o produto for colocado em uso pela primeira vez, o que ocorrer primeiro. O conserto ou a reposição de peças ou a realização de manutenção sob os termos desta garantia não estendem a duração da garantia além da data de vencimento original. As garantias promocionais não são incluídas nessa declaração e a cobertura pode variar conforme a promoção. O produto vendido ou colocado em serviço há mais de seis anos a partir da data da fabricação está excluído da cobertura da garantia.
6. Reservamo-nos o direito de aperfeiçoar o projeto de qualquer motor de pesca ou acessório sem assumir nenhuma obrigação de modificar nenhum motor de pesca ou acessório fabricado anteriormente.
7. Esta garantia não se aplica a: 1) retirada e colocação na água, reboque e armazenagem, taxas de transporte e/ou tempo de percurso, taxas de telefone ou aluguel de qualquer tipo, inconveniência ou perda de tempo ou receita ou outros danos consequenciais; ou 2) remoção ou substituição das seções ou materiais do barco devido ao projeto do barco para o acesso necessário ao Produto; ou 3) a desconexão e reconexão de motores elétricos conectados por fios.
8. RESCISÃO DA COBERTURA: A cobertura da garantia pode ser cancelada para produtos com nova posse ou produtos comprados em leilões, feirões, liquidantes, de uma empresa de seguros, de vendedores de equipamentos marítimos ou fabricantes de barcos não autorizados ou qualquer outra entidade.

INFORMAÇÕES SOBRE GARANTIA

9. TODOS OS DANOS INCIDENTAIS OU CONSEQUENCIAIS SÃO EXCLUÍDOS DESSA GARANTIA; GARANTIAS DE COMERCIABILIDADE E ADEQUAÇÃO SÃO EXCLUÍDAS DESSA GARANTIA; AS GARANTIAS IMPLÍCITAS SÃO LIMITADAS À DURAÇÃO DESTA GARANTIA. ALGUNS ESTADOS NÃO PERMITEM LIMITAÇÕES COM RELAÇÃO À DURAÇÃO DE UMA GARANTIA IMPLÍCITA OU A EXCLUSÃO DA LIMITAÇÃO DE DANOS INCIDENTAIS OU CONSEQUENCIAIS, PORTANTO AS LIMITAÇÕES OU EXCLUSÕES ACIMA PODEM NÃO APLICAR-SE AO SEU CASO. ESTA GARANTIA LHE CONCEDE DIREITOS LEGAIS ESPECÍFICOS E VOCÊ PODE TER OUTROS DIREITOS QUE VARIAM DE ESTADO PARA ESTADO.

Para o seu registro:

☐ Número do Modelo ____________________________

☐ Número de Série____________________________

INSTALAÇÃO E OPERAÇÃO DO PRODUTO

Instalação dos módulos do Pinpoint GPS

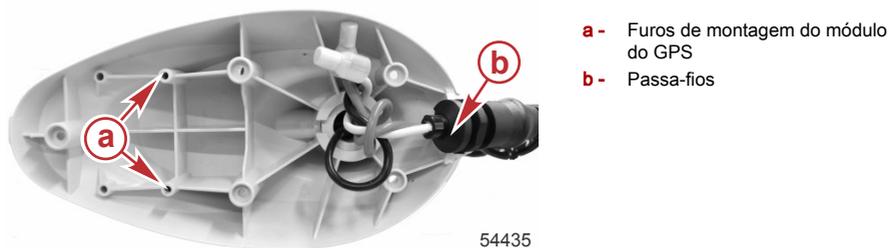
⚠ ADVERTÊNCIA
Antes de trabalhar próximo de componentes do sistema elétrico, desconecte os cabos da bateria para evitar lesões ou danos ao sistema elétrico devido a um curto-circuito acidental.

1. Começando com o cabo negativo (–), desconecte os cabos da bateria do motor de pesca ou desconecte o motor de pesca do receptáculo de energia do barco.
2. Remova os cinco parafusos debaixo do cabeçote do motor de pesca. Remova a cobertura do cabeçote do motor de pesca.

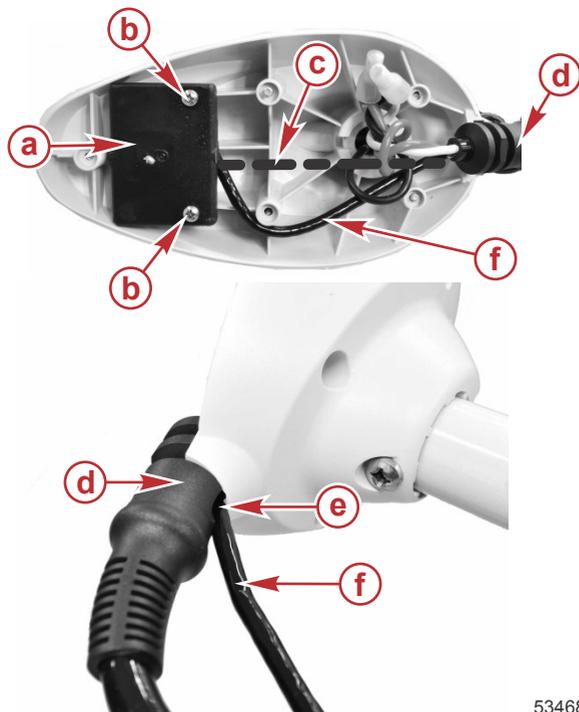
Locais dos parafusos—sob o cabeçote do motor de pesca

3. Remova o passa-fios do cabeçote do motor de pesca.

a - Furos de montagem do módulo do GPS

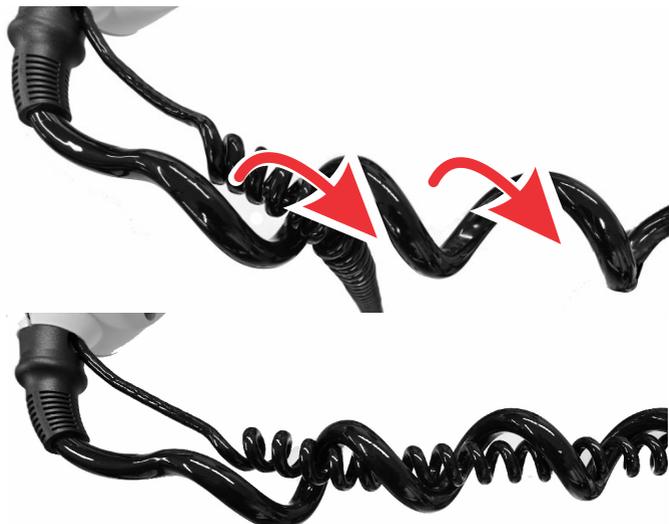
b - Passa-fios

4. Coloque o módulo superior do GPS no cabeçote do motor de pesca conforme exibido, com o cabo do GPS saindo do módulo pela parte de baixo. Fixe o módulo superior do GPS no cabeçote do motor de pesca com dois parafusos de montagem. Empurre os fios de alimentação para um lado para facilitar a instalação do cabo do GPS. Passe o cabo do GPS para fora do cabeçote do motor de pesca, através da fenda do passa-fios como mostrado.

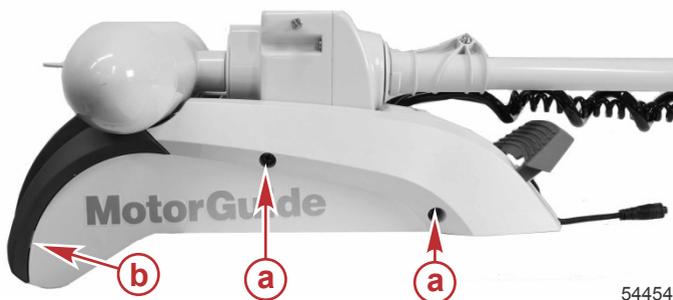
***NOTA:** O passa-fios é moldado para permitir que o cabo do GPS seja passado sob ele.*

IMPORTANTE: Não aperte demais os parafusos de montagem nem use ferramentas elétricas ou pneumáticas para apertar os parafusos.

- a - Módulo superior do GPS
- b - Parafusos de montagem (2)
- c - Passagem incorreta do cabo do GPS—não instale o cabo aqui
- d - Passa-fios
- e - Fenda não usada do cabo do sonar
- f - Cabo do GPS

5. Coloque a cobertura sobre o cabeçote do motor de pesca. Certifique-se de que o passa-fios esteja assentado no cabeçote do motor de pesca e que nenhum fio esteja esmagado. Instale os cinco parafusos para fixar a cobertura no cabeçote do motor de pesca.

IMPORTANTE: Não aperte demais os parafusos nem use ferramentas elétricas ou pneumáticas para apertar os parafusos.

6. Estenda a coluna do motor de pesca de modo que o cabo de alimentação enrolado fique o mais longo possível. Começando com o cabeçote do motor de pesca, enrole o cabo do GPS ao redor de cada espiral do cabo de alimentação até atingir o suporte inferior. Isso colocará o cabo enrolado do GPS dentro das espirais do cabo de alimentação.

54436

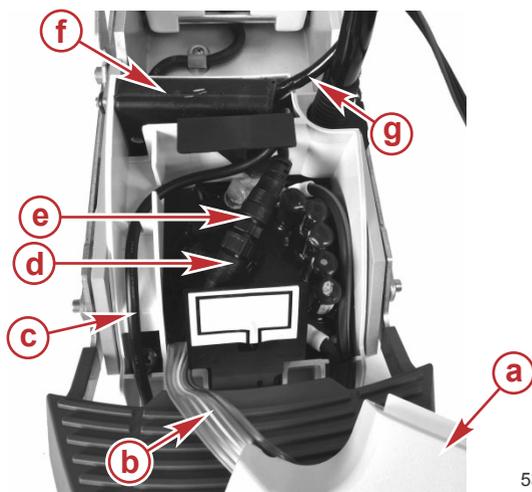
7. Remova os parafusos do painel lateral de cada lado do motor de pesca. Puxe cuidadosamente os painéis laterais afastando-os do suporte, tendo o cuidado de não danificar as linguetas de posicionamento e remova os painéis laterais dos dois lados do motor elétrico.

a - Parafusos do painel lateral
b - Guia de localização

8. Remova o painel da luz indicadora de status do motor de pesca levantando-o e girando-o para afastá-lo da alavanca de liberação do pedal. Não desconecte o painel da luz indicadora de status do motor de pesca.

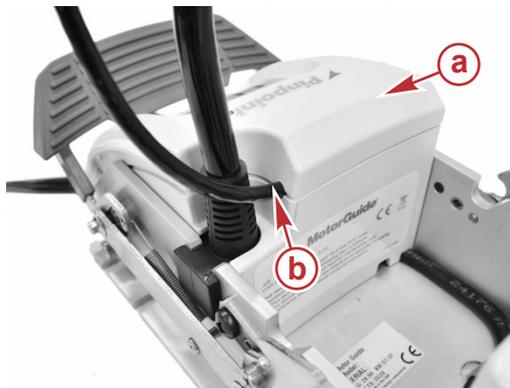
54527

9. Instale o módulo inferior do GPS na fenda vazia na base do motor de pesca na seguinte ordem:
   - ☐ Coloque o módulo inferior do GPS cuidadosamente na fenda vazia. Passe o cabo NMEA através das fendas conforme exibido, com o conector saindo da base do motor de pesca.

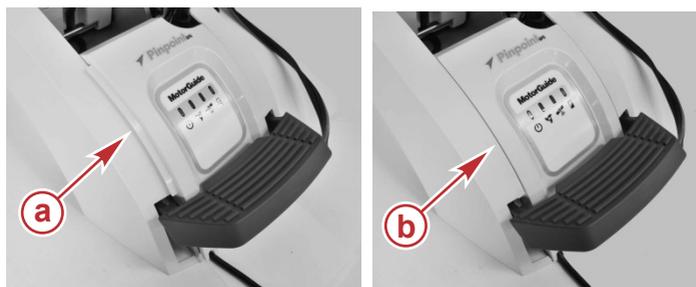
NOTA: Se o cabo NMEA não for usado, ele pode ser enrolado e deixado dentro da base do motor de pesca.

   - ☐ Remova a tampa do conector fêmea do GPS.
   - ☐ Passe o conector macho do GPS através da fenda e acople-o ao conector fêmea do GPS alinhando os pinos e as guias de localização nos conectores. Pressione os conectores e gire a porca 1/4 de volta para a direita até que ela trave.
   - ☐ Pressione cuidadosamente o módulo inferior do GPS na abertura até que fique totalmente assentado.
   - ☐ Remova o plugue plástico e passe o cabo do GPS através da abertura da base do motor de pesca.

53470

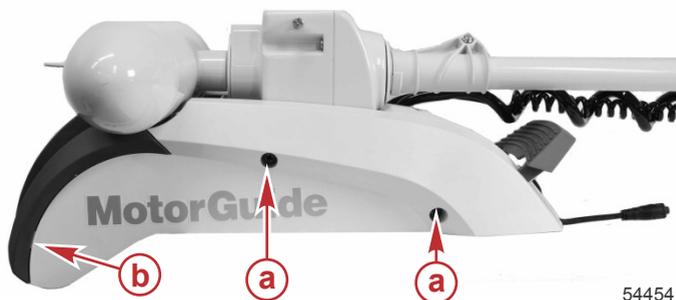
- **a -** Painel indicador da luz de status
- **b -** Chicote da luz de status
- **c -** Cabo NMEA
- **d -** Conector fêmea do GPS
- **e -** Conector macho do GPS
- **f -** Módulo inferior do GPS
- **g -** Cabo do GPS

10. Instale o painel da luz indicadora de status. Certifique-se de que nenhum fio seja esmagado entre o painel da luz indicadora de status e o motor de pesca e que o cabo do GPS seja posicionado conforme exibido.

54438

- **a -** Painel da luz indicadora de status
- **b -** Cabo do GPS

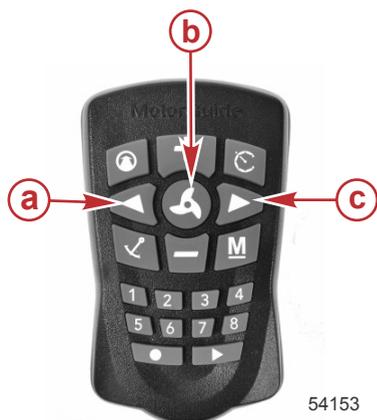
11. Instale os painéis laterais no motor de pesca. Certifique-se de que o painel da luz indicadora de status esteja assentado entre os painéis laterais conforme exibido e que nenhum fio esteja esmagado.

54529

- **a -** Painel da luz indicadora de status não assentado—incorreto
- **b -** Painel da luz indicadora de status assentado entre os painéis laterais—correto

12. Certifique-se de que nenhum fio esteja esmagado entre os painéis laterais e o motor de pesca. Aperte os parafusos de montagem do painel lateral.

a - Parafusos do painel lateral
b - Guia de localização

CONEXÃO DO CONTROLE REMOTO PORTÁTIL AO MOTOR DE PESCA

Na primeira vez que o motor de pesca for ligado, o controle remoto portátil precisará ser conectado a ele. O procedimento de conexão é indicado da seguinte forma:

1. Começando com o cabo positivo (+), conecte os cabos de alimentação do motor de pesca na bateria.
2. Dentro de dez segundos após conectar os cabos de alimentação, pressione a **seta para a esquerda** e **seta para a direita** no controle remoto portátil ao mesmo tempo. O motor de pesca emitirá um som baixo para confirmar que o controle remoto portátil foi conectado ao motor de pesca.

a - Seta para a esquerda
b - Botão da hélice
c - Seta para a direita

Se desejar apagar o controle remoto portátil conectado da memória do motor de pesca, pressione os botões **seta para a esquerda**, **seta para a direita**e **hélice** ao mesmo tempo. Será necessário concluir o procedimento de conexão novamente para que se possa usar o controle remoto portátil com o motor de pesca.

INSTALAÇÃO E OPERAÇÃO DO PRODUTO

CALIBRAÇÃO DO ÂNGULO DE MONTAGEM

IMPORTANTE: Essa calibração é necessária e normalmente é realizada quando os módulos do GPS são instalados. Ela deve ser repetida quando o motor de pesca for passado de um barco para outro. Essa calibração pode ser feita com o barco dentro ou fora da água.

54148

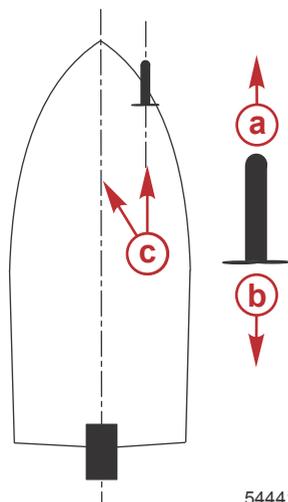
- **a -** Curva à esquerda
- **b -** Curva à direita
- **c -** Modo manual
- **d -** Botão nº 2
- **e -** Botão nº 1

IMPORTANTE: É necessária uma posição fixa do GPS para se concluir a calibração do ângulo de montagem. O Xi5 emitirá um som audível quando obtiver uma posição fixa do GPS (no modo de áudio padrão) e a luz indicadora de status do GPS se acenderá.

1. Ligue e posicione o motor de pesca. Ajuste a altura do motor de modo que fique distante de qualquer obstrução durante curvas.

IMPORTANTE: Fique a uma distância segura da hélice—o motor de pesca está em um modo operacional.

⚠ ADVERTÊNCIA
Hélices em movimento podem provocar ferimentos graves ou morte. Nunca ligue ou opere o motor fora da água.

2. Use os botões **curva à esquerda** e **curva à direita** para virar a unidade de modo que fique voltada reta para frente e paralela com a quilha do barco, com o cone da extremidade da unidade inferior voltado para a frente e com a hélice voltada para a popa.

Vista superior do barco

- **a -** Cone da extremidade voltado para a proa
- **b -** Hélice voltada para a popa
- **c -** Linhas paralelas

3. Quando a unidade inferior estiver posicionada o mais paralela possível com a quilha, pressione e segure o botão **Modo manual** e depois pressione e solte os botões **1**, **1**e, em seguida, **2** em sequência. O motor de pesca emitirá um som audível, piscará a luz indicadora de status e voltará ao modo manual, concluindo a calibração do ângulo de montagem.

CALIBRAÇÃO DA BÚSSOLA

IMPORTANTE: Essa calibração é realizada na fábrica. Ela deve ser repetida apenas se o sistema Pinpoint GPS não estiver respondendo adequadamente. Essa calibração deve ser feita com o barco na água, usando o motor de propulsão principal.

IMPORTANTE: É necessária uma posição fixa do GPS para se concluir a calibração da bússola. O Xi5 emitirá um som audível quando obtiver uma posição fixa do GPS (no modo de áudio padrão) e a luz indicadora de status do GPS se acenderá.

- **a -** Modo manual
- **b -** Botão nº 1

1. Localize uma área adequada longe de obstruções para navegar (acima e abaixo da linha d´água) para realizar a calibração da bússola.
2. Posicione o motor de pesca. Verifique se você está em um local onde o motor de pesca e o motor de propulsão principal não atinjam o fundo ou outras obstruções.
3. Pressione e segure o botão **Modo manual** e pressione **1**, **1**, **1**. O motor de pesca emitirá três bipes ascendentes.
4. Use o motor de propulsão principal para conduzir lentamente o barco em dois círculos completos. O motor de pesca emitirá um som quando a calibração da bússola for concluída.

RESTABELECIMENTO PARA A CALIBRAÇÃO DE FÁBRICA

Para restabelecer o motor de pesca com a calibração de fábrica, pressione e segure o botão **Modo manual** e pressione **1**, **1**, **4**.

Operação do sistema Pinpoint GPS

LIGAÇÃO DO PINPOINT GPS

O sistema de posicionamento global (GPS) é um sistema de navegação baseado em satélites capaz de fornecer informações de posicionamento em qualquer lugar da Terra, desde que o receptor do GPS tenha uma linha de visão clara com pelo menos quatro satélites de GPS.

Quando o motor de pesca é ligado e posicionado, ele é imediatamente capaz de operar como um motor de pesca convencional. O motor de pesca precisará de aproximadamente 30 segundos para obter uma posição fixa do GPS. Ter uma visão clara do céu, sem árvores grandes, linhas de energia, pontes ou prédios para interferir com o sinal do GPS, aumentará sua precisão e reduzirá o tempo necessário para se obter uma posição fixa do GPS. Quando a unidade obtiver uma posição fixa do GPS, a precisão deste aumentará continuamente por vários minutos. Recomenda-se ligar o motor de pesca logo que possível antes da operação para permitir que a posição fixa do GPS seja a mais precisa possível.

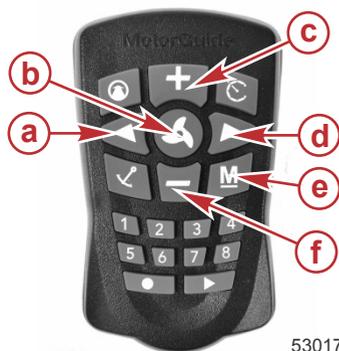
Ligue o motor de pesca conectando os cabos da bateria às baterias do motor de pesca ou conectando o motor de pesca ao seu plugue de alimentação (se equipado). O motor de pesca emitirá sinais de áudio para avisar o operador sobre seu status.

- O motor de pesca emitirá um bipe quando for ligado.
- O motor de pesca emitirá um som de três bipes quando obtiver uma posição fixa do GPS e a luz indicadora de status do GPS acenderá.

OPERAÇÃO NO MODO MANUAL

No modo manual, o motor de pesca funciona como um motor de pesca convencional. Ele permite que o operador controle manualmente a direção do percurso e o nível de empuxo do motor de pesca usando os controles direcionais do controle remoto portátil ou pedal sem fio. Consulte a ilustração e as instruções a seguir para operar o motor de pesca no modo manual com o controle remoto portátil.

INSTALAÇÃO E OPERAÇÃO DO PRODUTO

Quando o motor de pesca for ligado, ele estará pronto para funcionar no modo manual. O modo manual é o modo padrão após a ligação e também se o sinal do GPS se perder enquanto estiver no modo de operação do GPS. O motor de pesca emitirá um bipe para indicar seu status no modo manual. Para entrar no modo manual a partir de outro modo, pressione o botão **Modo manual** .

a - Curva à esquerda
b - Liga/desliga hélice
c - Aumente a velocidade
d - Curva à direita
e - Modo manual
f - Diminua a velocidade

Como Ligar e Desligar o controle remoto portátil

O controle remoto portátil está sempre ligado e pronto para uso a qualquer momento em que o motor elétrico for ligado e estiver na posição para baixo.

Direção

- Para virar à esquerda, pressione o botão **curva à esquerda** no controle remoto portátil.
- Para virar à direita, pressione o botão **curva à direita** no controle remoto portátil.
- A amplitude de direção disponível permite que o motor de pesca gire além de 180° para funcionar em ré.

Controle de Velocidade

- Pressione o botão **liga/desliga hélice** uma vez para ligar a hélice e pressione o botão **liga/desliga hélice** novamente para desligar a hélice.
- O motor de pesca emitirá um som de dois bipes quando a hélice começar a girar e a luz indicadora de status da hélice do motor de pesca se acenderá.
- O motor de pesca emitirá um som de dois bipes quando a hélice parar e a luz indicadora de status da hélice do motor de pesca se apagará.
- O sistema é equipado com 20 níveis de velocidade. Pressione o botão **de aumento de velocidade (+)** para aumentar a velocidade do motor em um nível e pressione o botão **de diminuição da velocidade (–)** para reduzir a velocidade do motor em um nível.
- Segurar o botão **de aumento de velocidade (+)** ou **de diminuição da velocidade (–)** fará com que o nível de velocidade aumente ou diminua até que o nível de velocidade seja alcançado. Segurar o botão **de aumento de velocidade (+)** ou **de diminuição da velocidade (–)** por 2,5 segundos aumentará o nível da velocidade de 0% a 100% ou o diminuirá de 100% a 0%, respectivamente. O motor elétrico emitirá dois bipes ao atingir o nível de velocidade de 100% ou 0%.
- O motor de pesca emitirá dois bipes se o usuário tentar aumentar ou diminuir a velocidade do motor além de seus limites.

MODO ÂNCORA

Operação no modo âncora

O modo âncora permite que a proa do barco permaneça em um local fixo e será responsável automaticamente pelas alterações do vento e da corrente para manter o barco no local selecionado usando os controles de velocidade e direção do motor de pesca. Para que o modo âncora funcione, o sistema Pinpoint GPS deve ter atingido um local fixo do GPS, indicado pelo motor de pesca que emitirá um som de três bipes e pela luz indicadora de status do GPS acesa.

⚠ ADVERTÊNCIA

Evite ferimentos graves por colisão com outros barcos, encalhando ou atingindo objetos na água. O sistema Pinpoint GPS não pode detectar outros barcos, águas rasas ou objetos na água. Tenha sempre cuidado com possíveis obstruções à navegação ao operar em qualquer modo do Pinpoint GPS.

a - Modo âncora
b - Modo manual

⚠ ADVERTÊNCIA

Uma hélice em rotação, um barco em movimento ou qualquer dispositivo sólido preso ao barco podem causar ferimentos graves ou morte a nadadores. Desligue o motor de pesca imediatamente sempre que alguém, na água, estiver próximo do seu barco.

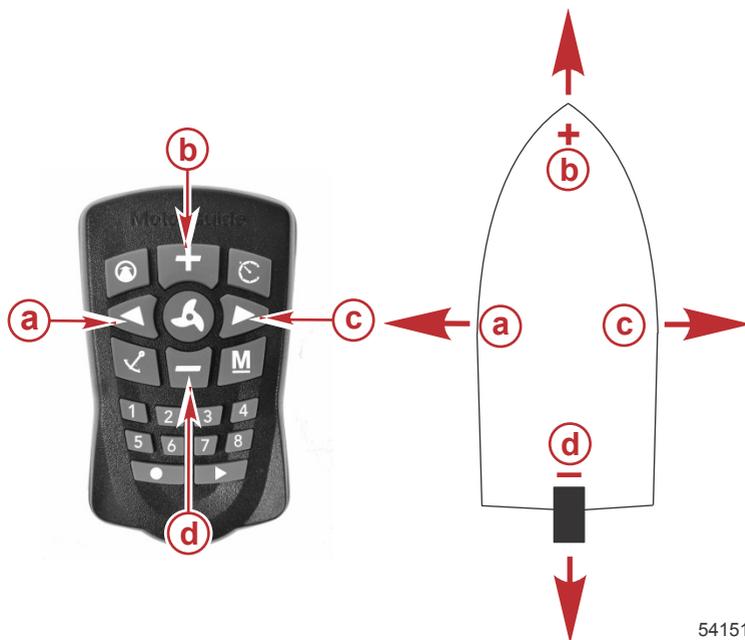
Ajuste da âncora

Pressione o botão **Modo âncora** para colocar o sistema no modo âncora. Quando o botão **Modo âncora** é pressionado, o sistema é travado na posição fixa do GPS. O motor de pesca emitirá um chiado ascendente para indicar seu status no modo âncora e a luz indicadora de status do GPS piscará lentamente.

Embora o modo âncora mantenha o barco na posição selecionada, ele pode girar ao redor do eixo da direção do motor de pesca. A orientação do barco seguirá o vento e/ou a correnteza.

Saída do modo âncora

Pressione o botão **Modo âncora** novamente ou pressione o botão **Modo manual** . O motor de pesca emitirá um chiado descendente e a luz indicadora de status do GPS do motor de pesca parará de piscar e permanecerá acesa.

Ajuste da posição da âncora

- **a -** Curva à esquerda—"movimento" à esquerda
- **b -** Aumentar a velocidade—"movimento" à frente
- **c -** Curva à direita—"movimento" à direita
- **d -** Diminuir a velocidade—"movimento" para trás

Quando o motor de pesca estiver no modo âncora, a posição da âncora pode ser ajustada pressionando-se qualquer um dos quatro botões indicados acima. Pressionar os botões **curva à esquerda, curva à direita, aumentar (+) velocidade ou diminuir (–) velocidade** uma vez ajustará a posição da âncora em cinco pés na direção selecionada, em relação ao rumo do barco. Por exemplo, pressionar o botão **+** uma vez moverá a posição da âncora para frente da proa em cinco pés.

NOTA: Pressionar o botão várias vezes moverá a posição da âncora em cinco pés cada vez que o botão for pressionado.

Armazenar ou sobrescrever uma posição da âncora

a - Botões de memória (1–8)

NOTA: *Uma posição da âncora pode ser armazenada ou sobrescrita em qualquer modo de operação, exceto no modo de registro de rota.*

Para armazenar um local da âncora, pressione e segure qualquer um dos botões de **memória** numerados por dois segundos. A unidade emitirá um som para indicar que a posição da âncora foi armazenada com sucesso.

Uma posição da âncora armazenada pode ser sobrescrita simplesmente armazenando-se uma nova posição com o botão de **memória** desejado.

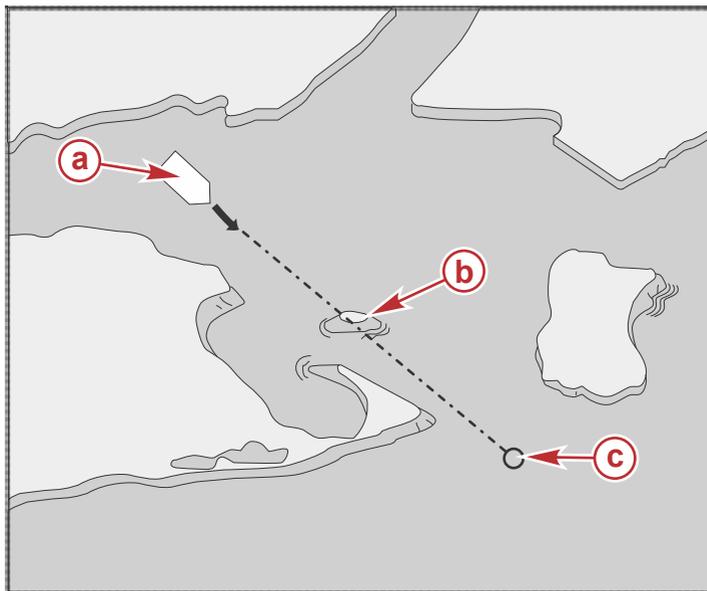
Recuperação de uma posição armazenada da âncora

NOTA: *Uma posição armazenada da âncora pode ser recuperada de qualquer modo de operação.*

Para recuperar uma posição armazenada da âncora, pressione e solte o botão de **memória** desejado. O motor de pesca emitirá um chiado ascendente para indicar que a posição armazenada da âncora foi recuperada. Se o botão da posição selecionada da âncora não tiver uma posição armazenada da âncora ou se o local da âncora estiver a mais de uma milha de distância do seu local atual, o motor de pesca emitirá um som de erro.

IMPORTANTE: Se o motor de pesca perder o sinal do GPS enquanto estiver em qualquer modo GPS, o motor de pesca emitirá um som de erro e voltará automaticamente ao modo manual.
IMPORTANTE: Ao recuperar uma posição armazenada da âncora, o sistema calculará um curso em linha reta de sua posição atual até a posição selecionada da âncora. Certifique-se de que não haja obstruções à navegação entre seu local e a posição selecionada da âncora—o sistema recuperará um ponto da âncora mesmo se houver obstruções. Se forem encontradas obstruções, navegue ao redor delas operando em modo manual.

⚠ ADVERTÊNCIA

Evite ferimentos graves por colisão com outros barcos, encalhando ou atingindo objetos na água. O sistema Pinpoint GPS não pode detectar outros barcos, águas rasas ou objetos na água. Tenha sempre cuidado com possíveis obstruções à navegação ao operar em qualquer modo do Pinpoint GPS.

54421

O curso exibido tem uma obstrução à navegação

a - Posição atual do barco

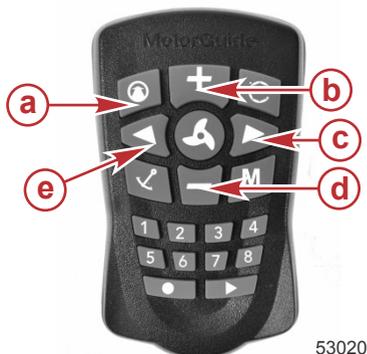
b - Obstrução à navegação

c - Posição selecionada da âncora

OPERAÇÃO NO MODO DE TRAVAMENTO DO RUMO

No modo de travamento do rumo, o motor de pesca tem a capacidade de travar no rumo do motor de pesca, navegando ao longo da uma linha reta e é capaz de compensar as condições de correntes e ventos. O operador consegue ajustar a velocidade e o rumo usando o controle remoto portátil.

⚠ ADVERTÊNCIA

Evite ferimentos graves por colisão com outros barcos, encalhando ou atingindo objetos na água. O sistema Pinpoint GPS não pode detectar outros barcos, águas rasas ou objetos na água. Tenha sempre cuidado com possíveis obstruções à navegação ao operar em qualquer modo do Pinpoint GPS.

- **a -** Modo de travamento do rumo
- **b -** Aumento de velocidade (+)
- **c -** Curva à direita
- **d -** Diminuição da velocidade (–)
- **e -** Curva à esquerda

Operação de travamento do rumo

IMPORTANTE: Se o motor de pesca perder o sinal do GPS enquanto estiver em qualquer modo GPS, o motor de pesca emitirá um som de erro e voltará automaticamente ao modo manual.

Para operar o motor de pesca no modo de travamento do rumo, vire o motor de pesca de modo que ele aponte para a direção desejada do percurso e depois pressione o botão **travamento do rumo** no controle remoto portátil. Nesse momento, o motor de pesca projetará uma linha reta correspondente à direção em que o motor de pesca está apontando e começará a navegar ao longo dessa linha. O motor de pesca virará automaticamente para manter a navegação ao longo da linha projetada. O motor de pesca emitirá um chiado ascendente para indicar seu status no modo de travamento do rumo e a luz indicadora de status do GPS piscará lentamente.

O travamento do rumo se ajusta automaticamente para as condições de corrente e vento. O motor de pesca impulsionará a proa do barco ao longo desse curso, embora o barco propriamente dito possa ficar torto em relação à direção do percurso devido às condições de corrente ou vento. No modo de travamento do rumo, o controle da direção é automático e a velocidade do motor é selecionável pelo usuário. Em condições extremas de corrente ou vento, pode ser necessário aumentar a velocidade do motor para manter o rumo desejado.

Para sair do modo de travamento do rumo, pressione o botão **travamento do rumo** ou o botão **Modo manual** . O motor de pesca emitirá um chiado descendente e a luz indicadora de status do GPS parará de piscar.

Ajuste da velocidade do motor

Se o modo de travamento do rumo for selecionado a partir do modo manual, o motor de pesca funcionará na última velocidade selecionada. A velocidade do motor pode ser ajustada manualmente no modo de travamento do rumo pressionando-se o botão **de aumento de velocidade (+)** ou o botão **de diminuição da velocidade (–)** . O motor de pesca emitirá dois bipes quando o usuário tentar ultrapassar os limites disponíveis de velocidade do motor.

Ajuste do rumo

Enquanto estiver no modo de travamento do rumo, o rumo pode ser ajustado pressionando-se os botões **curva à esquerda** ou **curva à direita** no controle remoto portátil. O motor de pesca retomará a navegação de travamento do rumo com base no novo rumo do motor de pesca.

OPERAÇÃO NO MODO ROTA

O modo rota tem a capacidade de armazenar e recuperar as rotas definidas pelo usuário. Essas rotas podem ser gravadas e recuperadas pelo usuário a partir de qualquer modo de operação.

⚠ ADVERTÊNCIA
Evite ferimentos graves por colisão com outros barcos, encalhando ou atingindo objetos na água. O sistema Pinpoint GPS não pode detectar outros barcos, águas rasas ou objetos na água. Tenha sempre cuidado com possíveis obstruções à navegação ao operar em qualquer modo do Pinpoint GPS.

a - Botões de memória (1–8)
b - Reprodução de rota
c - Gravação de rota

Armazenar e sobrescrever uma rota

Uma rota pode ser armazenada em qualquer modo pressionando-se o botão **gravação de rota** . O motor de pesca emitirá um som quando o botão **gravação de rota** for pressionado. Quando o botão **gravação de rota** for pressionado, comece a navegação ao longo do curso desejado. Também é possível mudar entre o modo manual e o modo de travamento de rumo a qualquer momento durante a gravação de uma rota. O motor de pesca emitirá um bipe (e a luz indicadora de status do GPS piscará a cada 2 m (6,5 pés) percorridos durante a gravação. Pressione e segure qualquer um dos botões de **memória** numerados para interromper a gravação e armazenar a rota no botão de **memória** selecionado. O motor de pesca emitirá um som para confirmar que armazenou a rota. O motor de pesca pode armazenar até oito rotas, cada uma delas até 6,4 km (4 milhas) de comprimento.

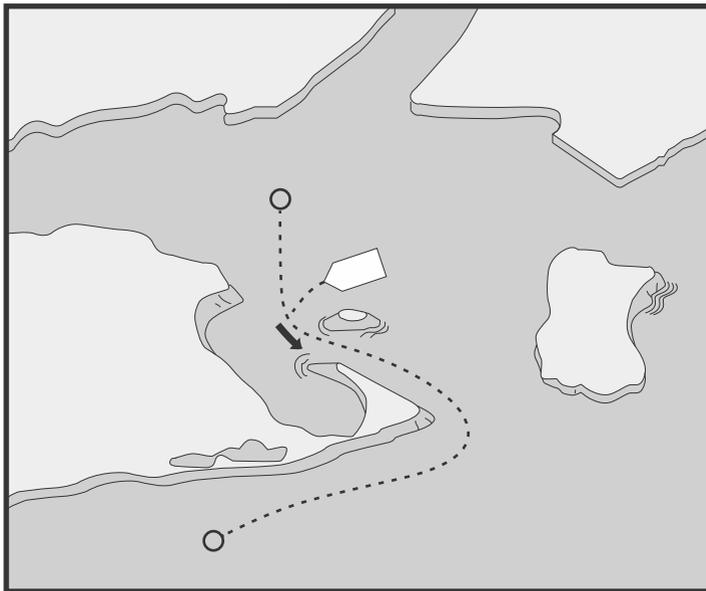
Consegue-se sobrescrever uma rota armazenada usando-se o mesmo procedimento do armazenamento de uma rota nova.

Recuperação de uma rota armazenada

Uma rota armazenada pode ser recuperada durante a operação em qualquer modo pressionando-se o botão **reprodução de rota** e depois pressionando-se o botão de **memória** desejado. O motor de pesca emitirá um chiado ascendente para indicar que a rota foi recuperada com sucesso.

IMPORTANTE: Ao recuperar uma rota armazenada, o sistema calculará um curso em linha reta de sua posição atual até o ponto mais próximo da rota recuperada. Certifique-se de que não haja obstruções à navegação entre sua posição atual e a rota recuperada. O sistema recuperará uma rota armazenada mesmo que haja obstruções. Se forem encontradas obstruções, navegue ao redor delas operando em modo manual.

⚠ ADVERTÊNCIA

Evite ferimentos graves por colisão com outros barcos, encalhando ou atingindo objetos na água. O sistema Pinpoint GPS não pode detectar outros barcos, águas rasas ou objetos na água. Tenha sempre cuidado com possíveis obstruções à navegação ao operar em qualquer modo do Pinpoint GPS.

Recuperação de uma rota armazenada—Tenha cuidado com possíveis obstruções à navegação

Se a posição da memória selecionada estiver vazia ou se o barco estiver a mais de 1,6 km (1 milha) de um ponto da rota selecionada, o motor de pesca emitirá um som de erro e sairá do modo rota.

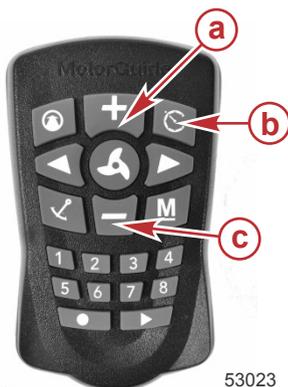
IMPORTANTE: Se o motor de pesca perder o sinal do GPS enquanto estiver em qualquer modo GPS, o motor de pesca emitirá um som de erro e voltará automaticamente ao modo manual.

Ao recuperar uma rota armazenada, o motor de pesca navegará até o ponto mais próximo da rota e em seguida navegará até a extremidade mais distante da posição atual do barco. A qualquer momento durante o percurso por uma rota armazenada, a direção do percurso pode ser invertida recuperando-se a rota armazenada novamente. Quando tiver atingido o final de uma rota armazenada, o motor de pesca ajustará a âncora no modo âncora e emitirá um chiado ascendente para indicar que o barco chegou ao final da rota armazenada.

USO DO CONTROLE DE CRUZEIRO (CRUISE CONTROL)

O controle de cruzeiro pode ser ativado enquanto se estiver no modo de travamento do rumo ou reprodução da rota para manter uma velocidade constante de pesca. Ele ajustará automaticamente a velocidade do motor para corrigir as condições de corrente e do vento e para manter uma velocidade constante.

⚠ ADVERTÊNCIA

Evite ferimentos graves por colisão com outros barcos, encalhando ou atingindo objetos na água. O sistema Pinpoint GPS não pode detectar outros barcos, águas rasas ou objetos na água. Tenha sempre cuidado com possíveis obstruções à navegação ao operar em qualquer modo do Pinpoint GPS.

- **a -** Aumento de velocidade (+)
- **b -** Controle de cruzeiro
- **c -** Diminuição da velocidade (–)

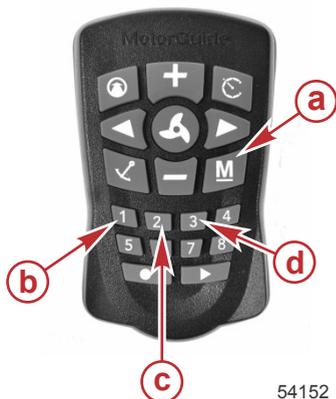
Ajuste do controle de cruzeiro

Enquanto estiver no modo de travamento do rumo ou no modo de recuperação da rota, é possível ajustar o controle de cruzeiro pressionando-se o botão **controle de cruzeiro** . O motor de pesca emitirá um chiado ascendente para indicar que o controle de cruzeiro foi ativado. O sistema ajustará automaticamente a velocidade de pesca de 1,6 km/h (1,0 mph) e compensará as condições de corrente e vento para manter essa velocidade. Pressionar o botão **controle de cruzeiro** novamente desligará o controle de cruzeiro, o que é indicado por um chiado descendente do motor de pesca.

Enquanto o controle de cruzeiro estiver ligado, a velocidade do GPS sobre o solo pode ser ajustada pressionando-se os botões **de aumento de velocidade (+)** ou **de diminuição da velocidade (–)** . Pressionar qualquer um dos botões uma vez ajustará a velocidade em 0,16 km/h (0,1 mph) de modo correspondente. Por exemplo, para ajustar o controle de cruzeiro em 2,1 km/h (1,3 mph), pressione o botão **controle de cruzeiro** e pressione o botão **de aumento de velocidade (+)** três vezes.

IMPORTANTE: Se o motor de pesca perder o sinal do GPS enquanto estiver em qualquer modo GPS, o motor de pesca emitirá um som de erro e voltará automaticamente ao modo manual.

SELEÇÃO DO MODO DE ÁUDIO

O sistema Pinpoint GPS tem três modos de áudio selecionáveis pelo usuário. Esses modos de áudio fornecem confirmações sonoras dos modos e velocidades selecionados e das seleções dos botões.

54152

a - Modo manual
b - Botão nº 1
c - Botão nº 2
d - Botão nº 3

O modo de áudio 1 pode ser selecionado pressionando-se e segurando-se o botão **Modo manual** e pressionando-se **1, 3, 1.**

O modo de áudio 2 pode ser selecionado pressionando-se e segurando-se o botão **Modo manual** e pressionando-se **1, 3, 2.**

O modo de áudio 3 pode ser selecionado pressionando-se e segurando-se o botão **Modo manual** e pressionando-se **1, 3, 3.**

Condição	Padrão de áudio	Modo de áudio 1 (Padrão)	Modo de áudio 2	Modo de áudio 3
Partida	1 bipe	Sim	Sim	Sim
Confirmação de aprendizagem remota	Som baixo	Sim	Sim	Sim
Comando inválido do usuário (sem reparo do GPS)	Bipe de erro	Sim	Sim	Sim
Reparo do GPS obtido	Som alto	Sim	Sim	–
Perda do reparo do GPS	Erro	Sim	Sim	–
Velocidade + (quando menor do que a velocidade máxima	Bipe curto	–	Sim	–
Velocidade + (na velocidade máxima)	2 bipes	Sim	Sim	–
Velocidade - (quando maior do que o nível de velocidade 0)	Bipe curto	–	Sim	–
Velocidade - (na velocidade 0)	2 bipes	Sim	Sim	–
Pressionar o botão liga/desliga da hélice para ligar a hélice	2 bipes acima	Sim	Sim	–
Pressionar o botão liga/desliga da hélice para desligar a hélice	2 bipes abaixo	Sim	Sim	–

Condição	Padrão de áudio	Modo de áudio 1 (Padrão)	Modo de áudio 2	Modo de áudio 3
Hélice momentânea	Nenhuma	–	–	–
Habilitação do registro de rota	Som	Sim	Sim	–
Salvamento do registro de rota	Som	Sim	Sim	–
Habilitação da recuperação de rota	Chiado acima	Sim	Sim	–
Desabilitação da recuperação da rota	Chiado abaixo	Sim	Sim	–
Alcançar o fim da rota	Chiado acima	Sim	Sim	–
Habilitação do travamento do rumo	Chiado acima	Sim	Sim	–
Desabilitação do travamento do rumo	Chiado abaixo	Sim	Sim	–
Habilitação do controle de cruzeiro	Chiado acima	Sim	Sim	–
Desabilitação do controle de cruzeiro	Chiado abaixo	Sim	Sim	–
Habilitação da âncora	Chiado acima	Sim	Sim	–
Desabilitação da âncora	Chiado abaixo	Sim	Sim	–
Registro da posição da âncora	Som	Sim	Sim	–
Recuperação da âncora	Chiado acima	Sim	Sim	–
Recuperação de um ponto da âncora ou rota a mais de uma milha de distância	Erro	Sim	Sim	Sim

SERVIÇO DE ASSISTÊNCIA AO PROPRIETÁRIO

Solução de problemas e perguntas frequentes

Esta seção concentra-se em dúvidas e conselhos sobre soluções de problemas do Pinpoint GPS. Consulte **Serviço de assistência ao proprietário** no **Manual de instalação e de proprietários do Xi5 sem fio** para obter assistência na solução de problemas do motor de pesca.

Por que o motor de pesca emite um som alguns momentos após sua ligação?

O GPS obteve uma posição fixa. Consulte a seção **Ligação do Pinpoint GPS** deste manual.

Quando eu recupero uma posição armazenada da âncora, o motor de pesca emite um som de erro e não navega até minha posição da âncora. Por que isso acontece?

A posição da âncora selecionada está a mais de uma milha de distância de seu local atual ou o sistema não obteve uma posição fixa do GPS. Consulte a seção **Operação no modo âncora** deste manual.

Quando eu tento recuperar uma rota armazenada, o motor de pesca emite um som de erro e não navega pela rota. Por que isso acontece?

Você está a mais de uma milha de distância do ponto mais próximo da rota selecionada ou o sistema não obteve uma posição fixa do GPS. Consulte a seção **Operação no modo rota** deste manual.

Por que o controle remoto portátil parou de funcionar?

Várias condições podem fazer com que o controle remoto portátil pare de funcionar. Verifique se o motor de pesca está travado na posição abaixada. Desligue o motor de pesca e volte a ligá-lo. Por último, verifique a bateria do controle remoto portátil e troque-a se necessário.

O Pinpoint GPS não armazena um ponto da âncora, não recupera uma rota nem mantém o travamento de um rumo. Por que isso acontece?

O GPS não obteve uma posição fixa do GPS. Aguarde pelo menos 60 segundos para que o sistema do GPS obtenha uma posição fixa. Tente ouvir um som com três bipes e verifique também se a luz indicadora de status do GPS se acende, indicando que o sistema obteve uma posição fixa do GPS. Além disso, verifique se não há obstruções suspensas (como pontes, prédios, árvores grandes, etc.) bloqueando a vista da antena do GPS do céu.

Após selecionar um modo, o motor de pesca emite um som de erro e, em seguida, não faz nada. O que há de errado?

O GPS não obteve uma posição fixa, a tensão da bateria do motor de pesca está muito baixa ou há uma conexão da bateria solta. Tente ouvir um som com três bipes e verifique também se a luz indicadora de status do GPS se acende, indicando que o sistema obteve uma posição fixa do GPS. Verifique todas as conexões. Carregue as baterias e verifique se há alguma bateria ruim se o problema persistir.

Assistência Técnica

Sua satisfação com nossos produtos é muito importante para nós. Caso tenha um problema ou dúvida sobre seu motor, entre em contato com seu concessionário ou qualquer centro de serviços certificado MotorGuide. Para obter mais informações sobre a assistência técnica, consulte **Informações sobre a garantia**.

As seguintes informações serão necessárias para o escritório de assistência técnica:

- Seu nome e endereço
- O número do seu telefone para contato diurno
- Modelo e número de série de seu motor de pesca
- Comprovante de compra ou verificação de registro
- A natureza do problema